

QR X350

2.4GHz

QR X350



Add.: Taishi Industrial Park, Dongchong Town
Panyu District, 511475 Guangzhou

Tel.: (8620) 8491 5115 8491 5116

Fax.: (8620) 8491 5117

Web: www.walkera.com

Email: heli@walkera.com
info@walkera.com

NOTICE D'UTILISATION

Caractéristiques :

Diamètre hors tout : 556mm

Longueur : 289mm

Largeur : 289mm

Hauteur : 180mm

Gyroscope : 6 axes

Poids total (avec batterie) : 792g

Niveau de pilotage : Intermédiaire

Moteur Brushless : WK-WS-28-008A

Récepteur : DEVO-RX702

Contrôleur Brushless (ESC) : WST-15A (G/R)

Emetteur (option) : DEVO6/7/F7/8S/10/12S

Batterie (option) : 11,1v 2200mAh LiPo

Poids au décollage : <1200g

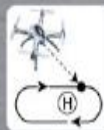
Extensions possibles : RTF/BNF



Localisation
par GPS



Retour point
départ par
sélection 1
bouton



Procédure
automatique et
sécurisée de retour



Altimètre



Maintien
altitude et
position



Mode de vol
intelligent

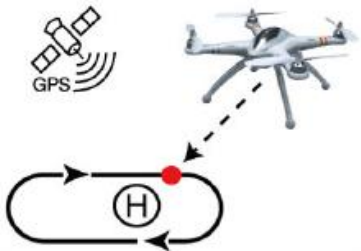


Support caméra
anti-vibration
(caméra en option)



Protection
basse
tension



Version standard GPS/Retour point départ/Retour sécurisé	FPV (visualisation vue caméra sur récepteur)	Extension 1 : Wifi, fonctions étendues, commande par téléphone mobile		Extension 2 : Support camera (GoPro) anti-vibration. Caméra non fournie	
				 Kit GoPro (sans caméra)	
		Pilotage par WiFi 250m max			
		Basique	Standard	FPV	WiFi
		X	X	X	X
GPS		X	X	X	X
COMPAS		X	X	X	X
RECEPTEUR			X	X	X
DEVO7			X		
DEVO F7				X	
FPV (TX5803/TX5804)				X	
CAMERA (DV04)				X	
CABLE FPV				X	
WiFi					X
SUPPORT CAMERA					
BATTERIE (option)					
CHARGEUR (option)					

01 Avertissements	04
02 Précautions d'emploi	04
2.1 Remarques générales	04
2.2 Remarques sur la sécurité	04
2.3 Remarques avant le vol	05
03 Définitions des déplacements dans l'espace	06
04 Contenu de la boîte	06
05 Montage	07
06 Branchement contrôleur ESC et moteurs (brushless)	07
07 Boîtier de contrôle principal	08
7.1 Descriptif	08
7.2 Schéma branchements ESC/boîtier de contrôle	08
7.3 Schéma boîtier e contrôle et récepteur	08
7.4 Dispositions à prendre pour l'installation du contrôleur	08
7.5 Mise à jour du contrôleur	08
08 Instructions de base	09
8.1 Modes de contrôle	09
8.2 Codes de synchro	09
8.3 Déverrouillage/Verrouillage/Arrêt des moteurs	09
8.4 Paramétrage du compas	10
8.5 Paramétrage du gyroscope	10
8.6 Paramétrage accéléromètre	10
09 Fonctions avancées	11
9.1 Etat des voyants indicateurs des satellites GPS	11
9.2 Sécurité de retour et d'atterrissage	11
9.3 Retour point de départ	12
9.4 Stabilisation	13
9.5 Sécurité de bas voltage	13
9.6 Contrôle Intelligent d'Orientation (IOC)	13
10 Réglages émetteur	14
10.1 Configuration avec un émetteur DEVO-7 (option)	14
10.2 Configuration avec un émetteur DEVO-F7 (option)	16
11 Utilisation et remarques sur le chargeur GA005	20
11.1 Caractéristiques du GA005	20
11.2 Possibilités du GA005	20
11.3 Présentation du GA005	20
11.4 Utilisation du GA005	20
11.5 Etat des voyants pendant la charge de la batterie	21
11.6 Remarques	21
11.7 Maintenance de la batterie	21
12 Préparation au vol	22
13 En fin de vol	22
A1 Contrôles	23
A2 Réglages des Trims	24

01 : Avertissements :

Cher client,

merci pour votre achat de ce produit radiocommandé Walkera. Afin de prendre en compte rapidement et efficacement les manipulations de QR X350 lisez le précisément et gardez le pour toute utilisation ou consultation future.

02 : Précautions d'emploi :

2.1 : REMARQUES générales :

- 1) Cet article n'est pas un jouet. C'est un ensemble de pièces et d'électronique judicieusement assemblées. Une bonne configuration et utilisation sont un bon moyen d'éviter tout incident. Il est indispensable de le manœuvrer dans de bonnes conditions de sécurité.
- 2) Nous ne serons être tenu pour responsables des dommages consécutifs à son utilisation puisque nous n'avons aucun contrôle sur son installation son utilisation et sa finalité d'emploi.
- 3) Cet article ne convient pas à un enfant de moins de 14 ans.
- 4) Il doit être utilisé en conformité avec la réglementation en cours du pays d'emploi.
- 5) En cas de problèmes liés à son utilisation, ses opérations de maintenance, etc. il est nécessaire de contacter le distributeur local auprès duquel nous assurons un service technique et d'après-vente.

2.2 : REMARQUES sur la sécurité :

Un hélicoptère radiocommandé est un hobby qui peut être dangereux et doit donc être utilisé qu'à grandes distances d'une personne. Un matériel abîmé, dégradé, modifié peut provoquer des accidents corporels ou matériels. Le pilote doit comprendre qu'il est le seul « maître » des commandes et seul responsable des dégâts causés par son inattention.

- 1) Rester éloigné d'un obstacle ou d'une personne :

Un hélicoptère radiocommandé présente des caractéristiques et des vitesses de vol qui peuvent s'avérer dangereuses. Ne pas l'utiliser près de personnes, d'obstacles, lignes électriques, en cas d'orage ou de pluie.



- 2) Ne pas utiliser dans un environnement humide :

Un hélicoptère radiocommandé ne doit pas être utilisé dans un milieu humide ou en présence de vapeur. L'électronique et les pièces de précision seront détériorées.



- 3) Equipement en parfait état :

N'utiliser que des pièces d'origine pour modifier, réparer ou maintenir l'hélicoptère. N'utiliser l'hélicoptère que dans des conditions conformes et en accord avec les lois du lieu d'emploi.



- 4) Ne pas « voler » tout seul :

Débuter n'est pas une chose facile. Il y a de nombreuses difficultés. Ne pas hésiter à se former sur un simulateur pou ordinateur ou à se aider par une personne confirmée.



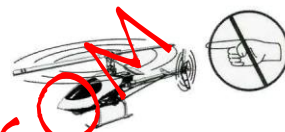
5) L'utiliser en pleine possession de ses moyens :

Une manipulation en cas de fatigue, indolence ou perte de moyens augmentera le risque d'accidents.



6) Faire attention aux parties coupantes :

Pilote, personnes, objets, etc. : attention aux parties tranchantes des pales principales et du rotor de queue.



7) Rester éloigné des sources de chaleur :

Cet hélicoptère se compose de métaux, de fibres, de plastiques et de composants électroniques. Gardez le bien à l'abri d'une source de chaleur, du soleil sous peine de déformations qui pourront entraîner des accidents.

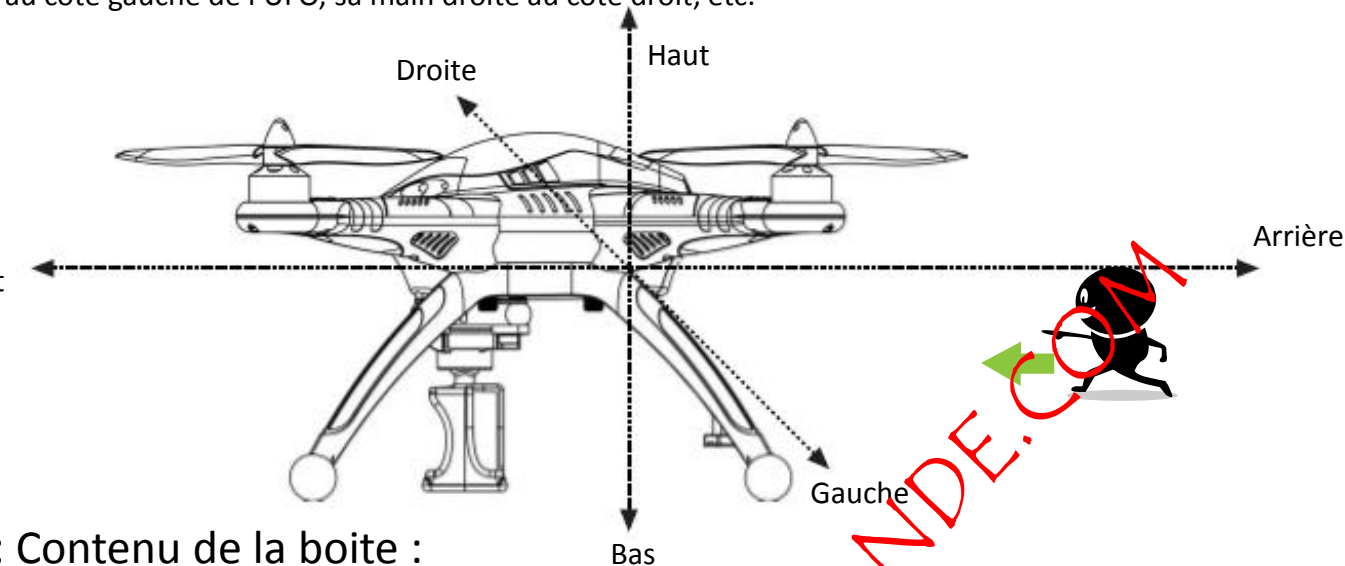


2.3 : REMARQUES avant le vol :

- 1) Vérifier que les piles de l'émetteur et la batterie du récepteur sont bien chargées;
- 2) Vérifier que la manette et le trim des gaz sont bien en position minimales avant utilisation;
- 3) Respecter la procédure de mise sous tension et d'extinction. Pour allumer : émetteur puis UFO. Pour éteindre : UFO puis émetteur. Le non respect de la procédure précédente peut entraîner la perte de contrôle de l'UFO. Apprendre la procédure « par cœur ».
- 4) S'assurer de la bonne connexion de toutes les prises. Des vibrations en vol peuvent entraîner des déconnexions indésirables.

03 : Définitions des déplacements dans l'espace :

Afin d'éviter toute confusion, une description de certains termes employés est nécessaire. Pour une plus grande facilité, le « pilote » est à l'arrière de l'UFO. Sa main gauche correspond alors au côté gauche de l'UFO, sa main droite au côté droit, etc.



04 : Contenu de la boîte :



QR X350



Emetteur (option)



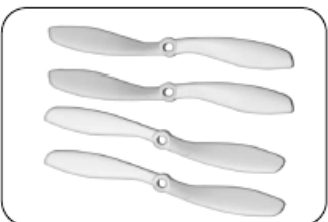
Batterie LiPo (option)



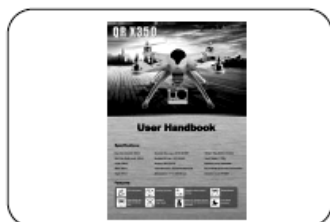
Equilibreur (option)



Alimentation secteur (option)



Pales principales



Mode d'emploi



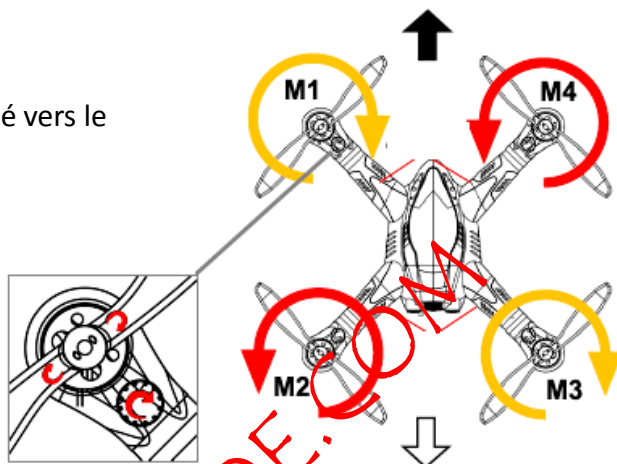
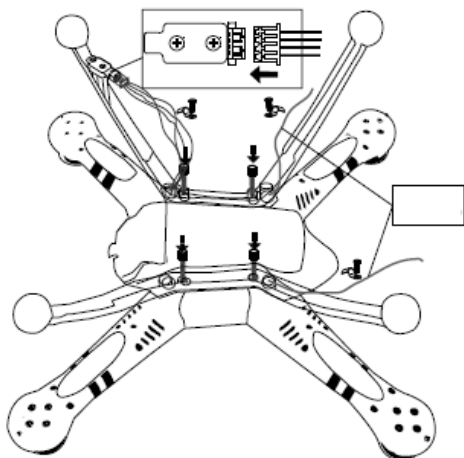
Outils

05 : Montage :

Le QR X350 est un modèle « tout-en-un » au design adapté aux fans de Walkera. Les réglages nécessaires ayant déjà été effectués en usine, de simples vérifications sont à assurer avant le vol.

5.1 Montage des hélices :

- 1) Déballez le quadricoptère et les hélices.
- 2) Le repère de rotation (sur le dessus) doit être positionné vers le haut et correspondre au sens de rotation du moteur.
- 3) Visser le capot d'ornement (Pas de frein filet).



5.2 Montage du compas et des patins d'atterrissage :

Installer les patins d'atterrissage puis connecter et calibrer le compas.

- 1) Préparer le quadricoptère et les pieds d'atterrissage.
- 2) Installer le train d'atterrissage avec le compas, sur le côté droit du quadricoptère, passez le câble plat par l'orifice prévu. Fixer les pieds avec les vis et connecter le compas au câble plat.
- 3) Fixer les pieds d'atterrissage du côté gauche puis l'antenne et le câble plat du compas chacun avec de l'adhésif blanc.

5.3 Montage du support caméra et de la caméra (option) :

Choisir le support adapté et la caméra désirée.

Option 1 : Fixer le support (à l'aide de vis) et la GoPro sous le quadricoptère.

Option 2 : Fixer le support (à l'aide de vis) et la caméra sous le quadricoptère.

06 : Branchements contrôleur ESC et moteurs (brushless) :

6.1 Branchement ESC et moteurs brushless :

Bien suivre le sens des branchements

Les moteurs M1 et M3 tournent dans le sens horaire: fils jaune/vert/rouge.

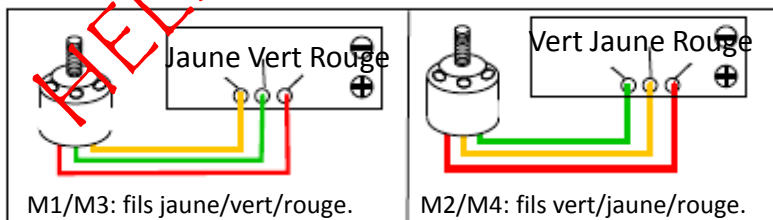
M2 et M4 tournent dans le sens contra-horaire : vert/jaune/rouge.

6.2 Branchement ESC et carte électronique :

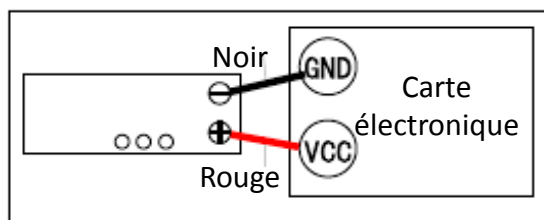
Fil rouge : VCC et +

Fil noir : GN D et -

Branchement ESC et moteurs brushless



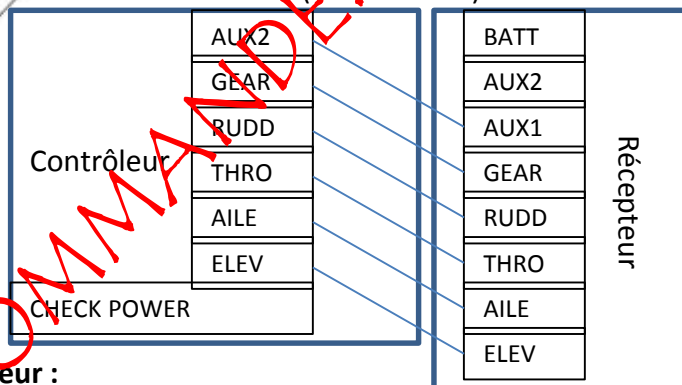
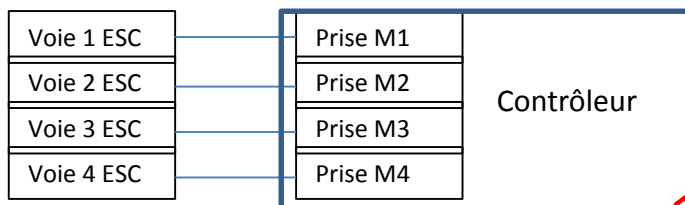
Branchement ESC et carte électronique



7.1 Descriptif :



7.2 Schéma branchements ESC/boitier de contrôle :



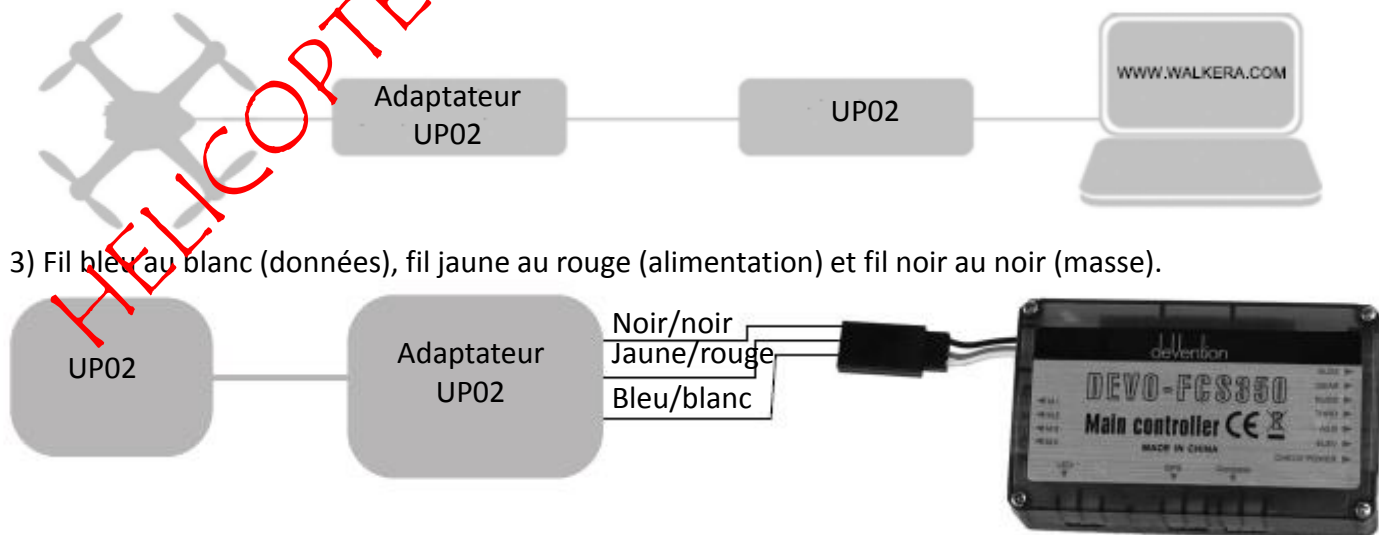
7.3 Schéma boitier de contrôle et récepteur :

7.4 Dispositions à prendre pour l'installation du contrôleur :

- 1) Le côté avec l'étiquette vers le haut du quadricoptère;
- 2) Le côté avec les connecteurs ESC vers l'avant du quadricoptère;
- 3) Maintenir bien à l'horizontal avec le corps du quadricoptère;
- 4) Placer le contrôleur dans l'emplacement (CG) et s'assurer que tous les connecteurs soient bien libres.

7.5 Mise à jour du contrôleur :

- 1) La mise à jour est à télécharger sur le site officiel de Walkera : www.walkera.com
- 2) La mise à jour nécessite le câble et son adaptateur UP02.



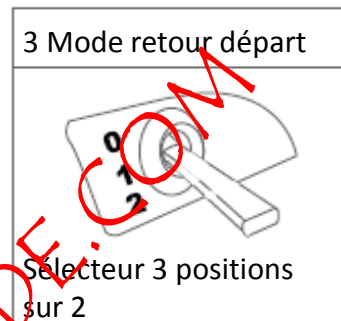
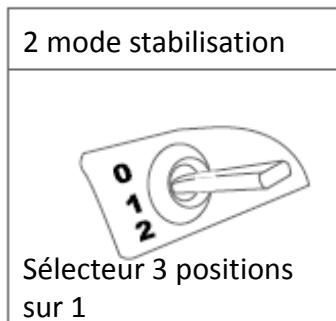
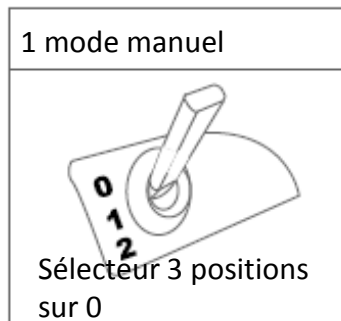
8.1 Modes de contrôle :

8.1.1 Choix des modes de contrôle : 3 possibilités en regard du sélecteur à 3 positions

Manuel/Stabilisation/Retour au départ.

8.1.2 Réglage du sélecteur : (RTF en réglage usine et MIX en paramètre par défaut). Voir le §10.1.6 pour la procédure.

Choisir un mode de contrôle (sélecteur 3 positions) avant de commencer le vol.

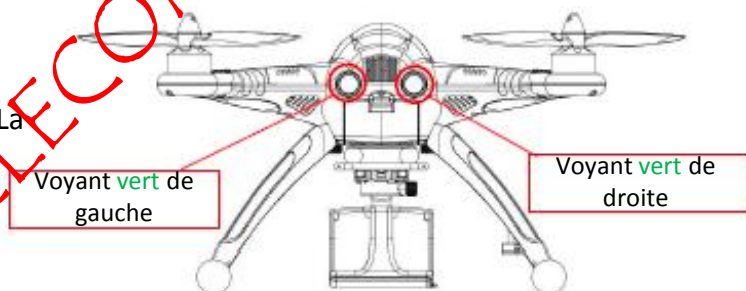


8.1.3 Remarque :

- 1) La position du sélecteur varie en fonction du réglage d'inversion de l'émetteur. Le mode par défaut est normal.
- 2) Choisir le mode manuel pour décoller puis basculer en mode stabilisation ou retour au point de départ après position à une altitude correcte du quadricoptère à l'aide des manettes ou des trims.

8.2 Codes de synchro :

Suivre la procédure obligatoire (§12) : allumer l'émetteur puis le quadricoptère 10s plus tard. La synchro est correcte quand le voyant vert gauche clignote rapidement puis lentement pour, enfin, s'éteindre complètement.

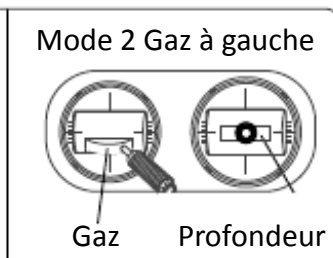
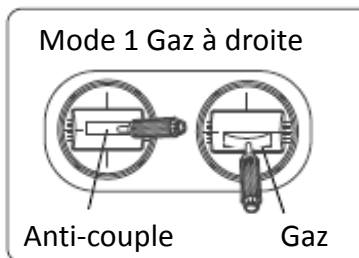
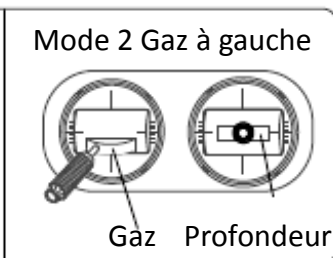
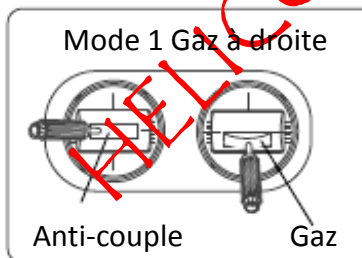


8.3 Déverrouillage/Verrouillage/Arrêt des moteurs :

8.3.1 Déverrouillage des moteurs : Une fois la synchro terminée, mettre les gaz au minimum et l'anti-couple au maximum sur sa gauche. Le voyant vert gauche devient fixe pour indiquer le déverrouillage moteurs. Les moteurs tournent en poussant la manette des gaz au maxi. Le déverrouillage n'est possible qu'en mode manuel.

Déverrouillage moteur

Verrouillage moteur



8.3.2 Verrouillage des moteurs : mettre les gaz au minimum et l'anti-couple au maximum sur sa droite. Le voyant vert gauche s'éteint. Les moteurs ne tournent pas quelque soit la manœuvre de la manette des gaz. Le verrouillage est systématique dès la fin d'une synchro correcte.

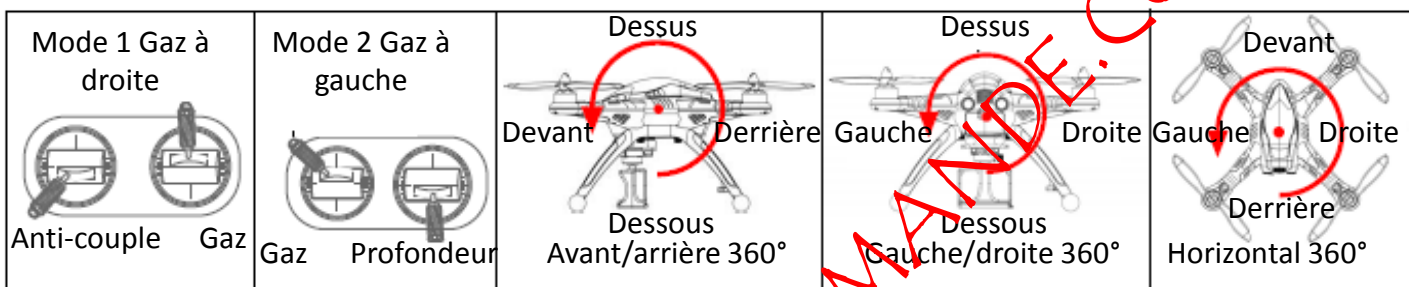
8.3.3 Arrêt des moteurs : Mettre la manette des gaz en position minimale.

8.4 Paramétrage du compas :

Un calibrage est nécessaire quand c'est un premier vol, un vol dans de nouvelles conditions ou dans un nouvel endroit.

8.4.1 Paramétrage :

- 1) Placer le quadricoptère bien à l'horizontal pour verrouiller les moteurs (§8.3.2).
- 2) Mode1 : Poussez la manette des gaz au maximum et celle de profondeur dans le coin bas/gauche pour accéder au calibrage.
- 3) Faire tourner le quadricoptère (avant/arrière puis gauche/droite et enfin à plat) en suivant bien les dessins ci-dessous puis le maintenir à l'horizontal pendant 30s. Le voyant vert gauche clignote rapidement puis s'éteint pour indiquer la fin de cette étape.
- 4) Rebrancher la batterie après le calibrage.

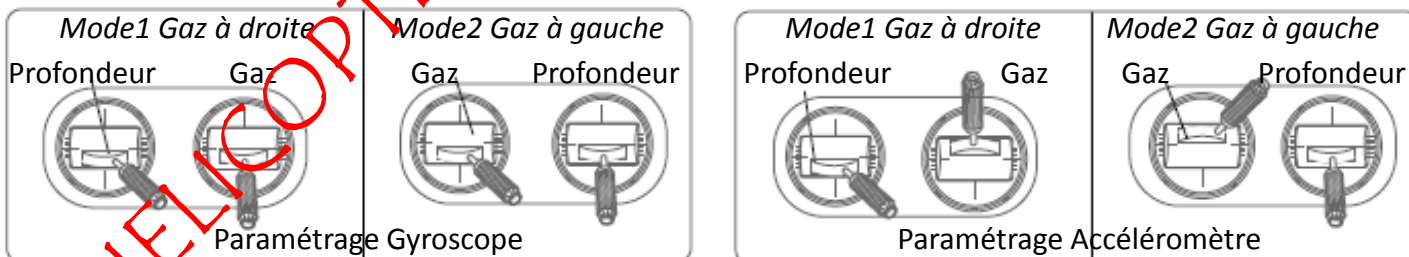


8.4.2 Remarques :

- 1) Rester éloigné de toute source magnétique;
- 2) Ne pas porter d'éléments magnétiques (tournevis, etc.);
- 3) Le compas ne marche pas correctement dans les cercles Arctiques et Antarctiques;
- 4) Le calibrage est indispensable à un bon fonctionnement;
- 5) **Rebrancher la batterie et recalibrer impérativement en cas de crash.**

8.5 Paramétrage du gyroscope : cette opération s'effectue de manière automatique lors de la synchro mais peut être, aussi, réalisée de la manière suivante :

- 1) Poser le quadricoptère à l'horizontal, sans le bouger, puis verrouiller les moteurs (§8.3.2).
- 2) En Mode1, manette Gaz au mini et Profondeur dans le coin inférieur droit pour procéder au réglages.
En Mode2, manette Profondeur au mini et Gaz dans le coin inférieur droit pour procéder au réglages.
- 3) Le voyant vert gauche clignote 1 fois puis s'éteint pour indiquer la fin de la manip.



8.6 Paramétrage accéléromètre : cette opération s'effectue de manière automatique lors de la synchro mais peut être, aussi, réalisée de la manière suivante :

- 1) Poser le quadricoptère à l'horizontal, sans le bouger, puis verrouiller les moteurs (§8.3.2).
- 2) En Mode1, manette Gaz au maxi et Profondeur dans le coin inférieur droit pour procéder au réglages.
En Mode2, manette Profondeur au mini et Gaz dans le coin supérieur droit pour procéder au réglages.
- 3) Le voyant vert gauche clignote 1 fois puis s'éteint pour indiquer la fin de la manip.

Effectuer un recalibrage complet en cas de mauvais fonctionnement.

9.1 Etat des voyants indicateurs des satellites GPS (Le module GPS doit être obligatoirement connecté) :

Note : Le point de départ correspond au point, avant le décollage, où ont été effectués les phases d'initialisation, de vérification des systèmes et le paramétrage automatique des paramètres totaux de la position.

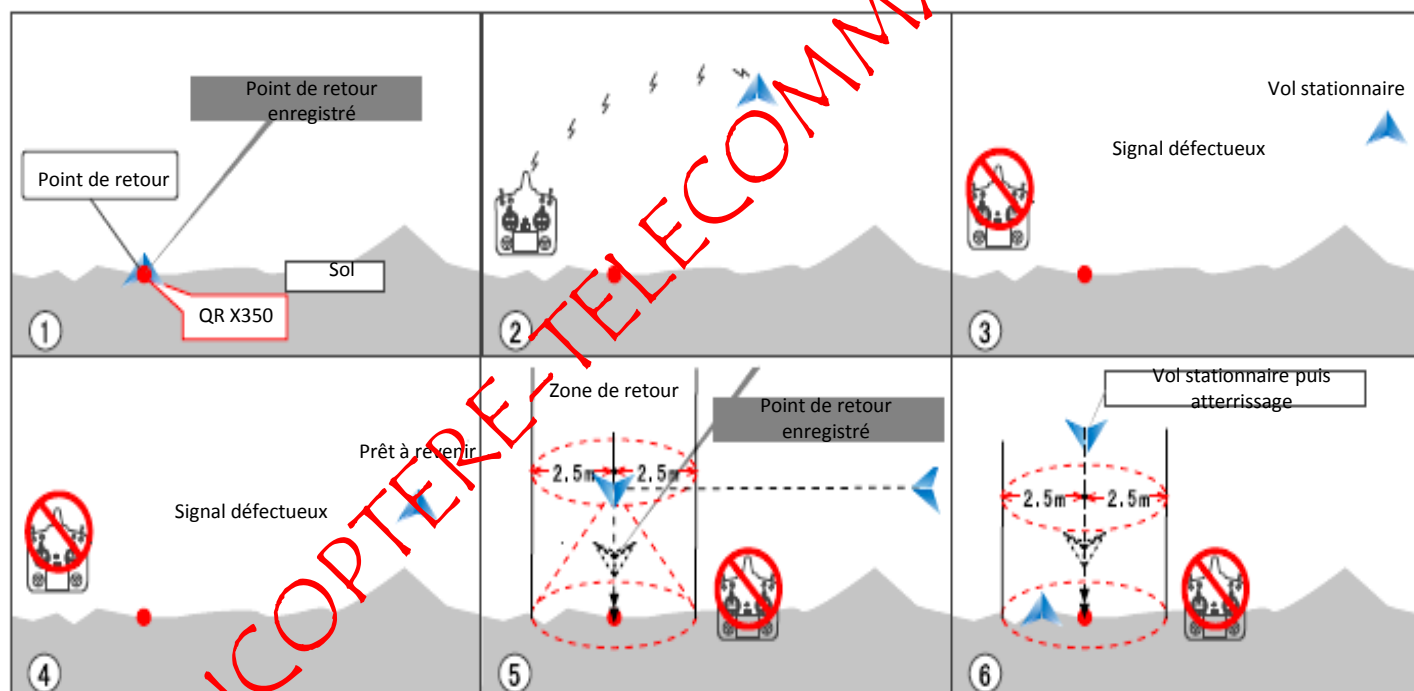
Satellites GPS	<5	5	6	7	8	9	10	11	12
Voyant vert droit	Eteint	Clignote 1 fois	Clignote 2 fois	Clignote 3 fois	Clignote 4 fois	Clignote 5 fois	Clignote 6 fois	Clignote 7 fois	Clignote 8 fois

9.2 Sécurité de retour et d'atterrissage :

Conditions nécessaire pour cette option :

- 1) Quadricoptère en vol normal et alimentation batterie suffisante.
- 2) Signaux GPS correctes et suffisants : au moins 5 satellites et voyant vert droit clignotant.

9.2.1 Représentation graphique du retour et de l'atterrissage automatique :



9.2.2 Notes :

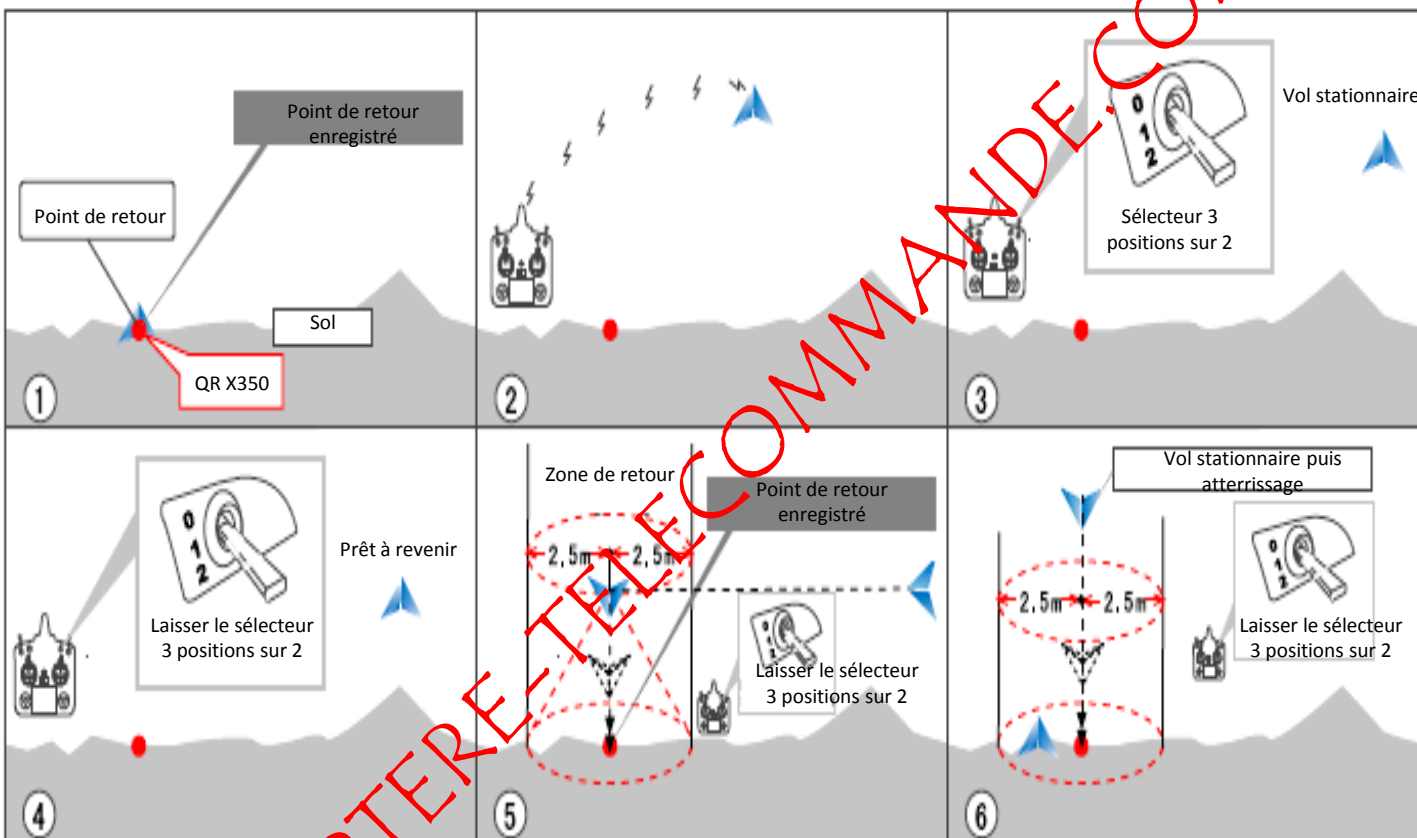
- 1) Pour un bon fonctionnement, l'enregistrement de la position de départ est indispensable.
- 2) Lors de la phase de rentrée, le nez de l'aéronef est dirigée vers le point de retour. Le vol s'effectue en ligne droite.
- 3) En cas de présence d'obstacles hauts, le quadricoptère risque de se trouver « bloqué ».
- 4) Si le signal GPS est mauvais ou le GPS incapable de fonctionner, cette sécurité ne fonctionnera pas.

9.3 Retour point de départ :

Conditions nécessaire pour cette option :

- 1) Quadricoptère en vol normal et alimentation batterie suffisante.
- 2) Signaux GPS correctes et suffisants : au moins 5 satellites et voyant vert droit clignotant

9.3.1 Représentation graphique du retour et de l'atterrissage automatique :



- 1) Commencer le vol en mode manuel. Positionner le sélecteur sur « retour maison » afin de lui permettre de rentrer tout seul. Après atterrissage, amener la commande des gaz au minimum. Les moteurs se verrouillent. Repasser en mode manuel pour les déverrouiller.
- 2) Pour un bon fonctionnement, l'enregistrement de la position de départ est indispensable.
- 3) Lors de la phase de rentrée, le nez de l'aéronef est dirigée vers le point de retour. Le vol s'effectue en ligne droite.
- 4) En cas de présence d'obstacles hauts, le quadricoptère risque de se trouver « bloqué ».
- 5) Si le signal GPS est mauvais ou le GPS incapable de fonctionner, cette sécurité ne fonctionnera pas.

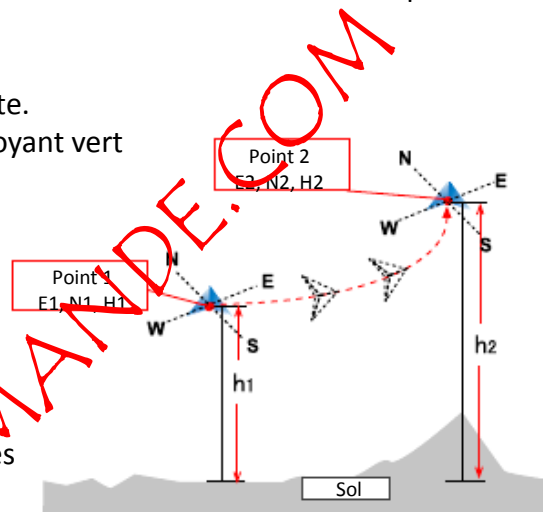
9.4 Stabilisation :

Conditions nécessaire pour cette option :

- 1) Quadricoptère en vol normal et alimentation batterie suffisante.
- 2) Signaux GPS correctes et suffisants : au moins 5 satellites et voyant vert droit clignotant.

Note :

- 1) En mode HOLD les manettes de commande de l'émetteur permettent de manœuvrer.
- 2) Utiliser le mode manuel pour commencer à voler, puis passer en mode Hold afin de stabiliser l'appareil. A l'atterrissage, les moteurs seront bloqués dès que la manette des gaz sera en position la plus basse. Repasser alors en mode manuel pour les déverrouiller.



9.5 Sécurité bas voltage : Elle est conçue pour éviter tout crash suite à une alimentation batterie trop faible. Dans ce cas, le voyant vert gauche clignote pour alerter du défaut. Le quadricoptère descend doucement.

Note : En cas d'alerte bas voltage, poser le quadricoptère au plus vite afin d'éviter tout problème.

9.6 Contrôle Intelligent d'Orientatation en vol (IOC) :

Conditions nécessaire pour cette option :

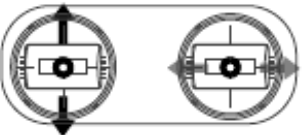
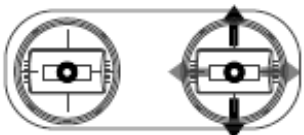
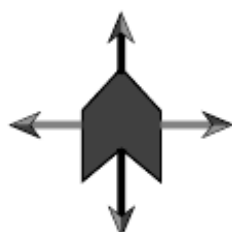
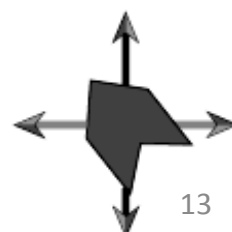
- 1) Quadricoptère en vol normal et alimentation batterie suffisante.
- 2) Vous avez une bonne connaissance des commandes de base. Un retour peut s'effectuer en manœuvrant la manette de profondeur dès l'activation de cette option.

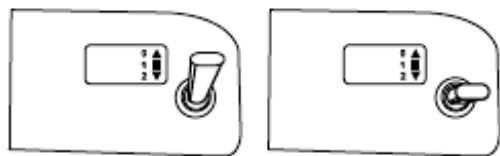
9.6.1 : Mode d'emploi de l'IOC :

L'avant du quadricoptère est la direction qu'il prendra en poussant la manette de profondeur et non plus son « nez ».

Description :  Avant  Nez du quadricoptère.

Habituellement l'avant correspond au nez. Mais en mode IOC, le nez n'a plus rien à voir avec l'avant. En mode verrouillé, l'avant correspond à la dernière direction du nez avant choix de cette option. Voir dessin ci-après :

Mode 1 Gaz à droite	Mode 2 Gaz à gauche	Normal	En mode verrouillé
			
Profondeur Ailerons	Profondeur		



Sélecteur 3 positions sur 0 ou 1 : IOC inactif



Sélecteur 3 positions sur 2 : IOC actif

9.6.3 Schéma représentatif :

	Etape 1 : Enregistrement de la direction «avant»	Etape 2 : ON	Etape 3 : OFF
Phases d'un même vol			

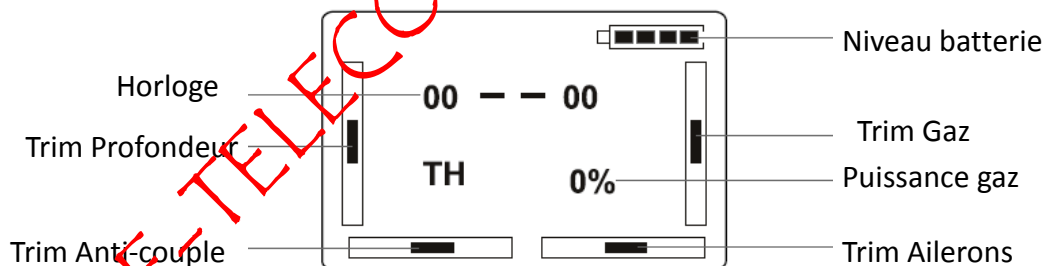
9.6.4 Attention :

- 1) Ne pas faire de vol standard si l'IOC est activé.
- 2) Désactiver l'IOC pour effectuer un vol normal.

10 : Réglages émetteur :

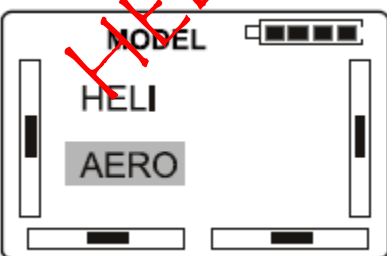
10.1 Configuration avec un émetteur DEVO-7 (option) :

10.1.1 Affichage :



10.1.2 Choix du modèle : ENT pour accéder au menu principal, puis UP ou DN jusqu'à ce que MODEL clignote. ENT pour accéder à ce menu. UP ou DN pour avoir TYPE qui clignote, puis ENT pour voir les 2 options (HELI/AERO). R ou L pour choisir AERO et ENT pour confirmer. EXT pour revenir au menu précédent.

10.1.3 Choix du Mode : UP ou DN dans le menu MODEL jusqu'à ce que SELECT clignote. ENT pour voir les options. UP ou DN pour MOD1 puis ENT pour confirmer et EXT pour revenir au menu précédent.



Type d'appareil (TYPE)



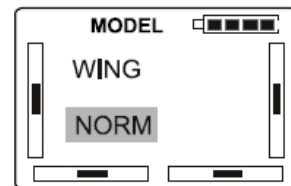
MODE (SELECT)



Nom du modèle (NAME)

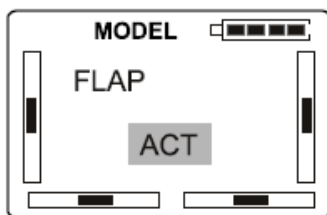
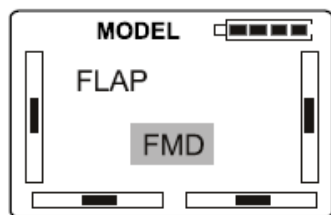
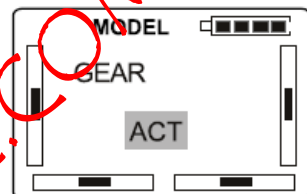
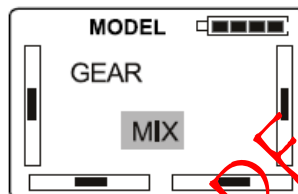
10.1.4 Nom du modèle (NAME) : UP ou DN dans le menu MODEL jusqu'à ce que NAME clignote. UP ou DN pour se placer sur le chiffre ou la lettre à modifier. R ou L pour la changer en X350. ENT pour valider et EXT pour revenir au menu précédent.

10.1.5 Type de voilure (WING) : UP ou DN jusqu'à ce que WING clignote puis ENT. Des types de voilures sont proposés. UP ou DN pour se placer sur NORM. ENT pour valider et EXT pour revenir au menu précédent.



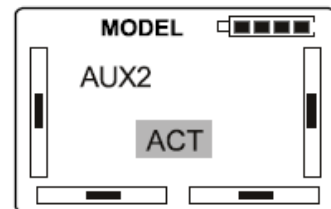
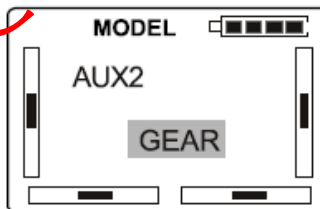
10.1.6 Dispositif de sortie (OUTPU) : UP ou DN dans le menu MODEL. OUTPU clignote. ENT pour y accéder.

1) Réglage du train GEAR : UP ou DN pour choisir GEAR MIX. ENT pour confirmer. DN pour se placer sur GEAR ACT et ENT pour valider.

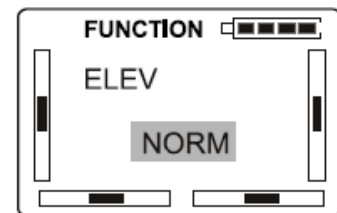


2) Réglage des volets (FLAP) : UP ou DN pour choisir FLAP FMD. ENT pour confirmer. DN pour se placer sur FLAP ACT et ENT pour valider.

3) Réglage AUX2 : UP ou DN pour choisir AUX2 GEAR. ENT pour confirmer. DN pour se placer sur AUX2 ACT et ENT pour valider. EXT pour revenir au menu précédent.



10.1.7 Inversions (REVSU) : ENT pour accéder au menu principal, puis UP ou DN jusqu'à ce que FUNCTION clignote. ENT pour y accéder. R ou L pour choisir NOR (normal) ou REV (inversion). DN pour afficher chaque commande AILE, THRO, RUDD, GEAR, FLAP et AUX2 et leur état individuel. Le régler comme indiqué dans le tableau ci-dessous. A la fin, ENT pour valider et EXT pour revenir au menu précédent.



Profondeur	Ailerons	Gaz	Anti-couple	Train	Volets	AUX2
Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal	Normal

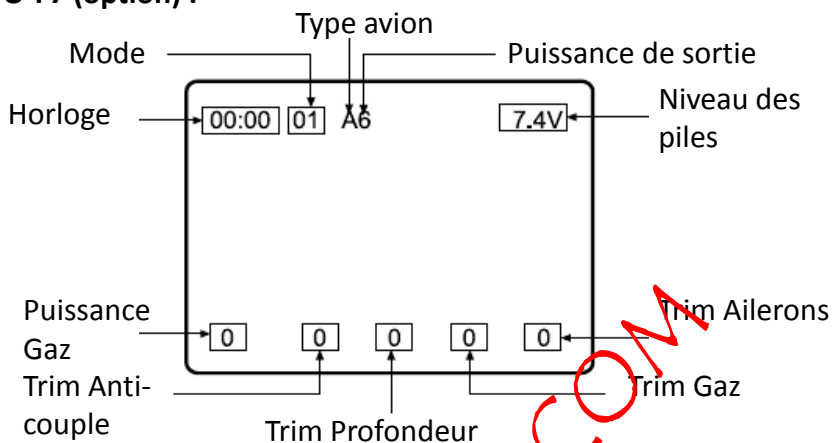
10.2 Configuration avec un émetteur DEVO-F7 (option) :

10.2.1 Ecran d'affichage :

Définitions :

ENT : entrée
UP : haut (up)
DN : bas (down)
R : droite (right)
L : gauche (Left)
EXT : quitter (exit)
HELI : hélicoptère
AERO : avion

ELEV : Profondeur
AILE : Ailerons
THRO : gaz
RUDD : Anti-couple
GEAR : Train
FLAP : Volets
AUX2 : Aux2

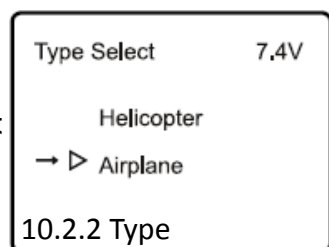


10.2.2 Choix du type (TYPE) : ENT dans le menu principal, UP ou DN pour placer le curseur (→) sur le menu MODEL. UP ou DN pour mettre le curseur (→) sur TYPE pour y accéder. Up ou DN pour placer le curseur (→) sur Airplane. ENT pour confirmer et EXIT pour revenir au menu précédent.

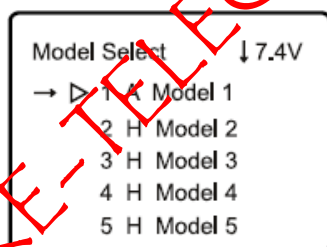
10.2.3 Choix du modèle (MODEL) : Dans le menu MODEL, UP ou DN pour placer le curseur (→) sur le modèle désiré puis ENT. UP ou DN pour mettre le curseur (→) sur le choix. ENT pour confirmer et EXIT pour revenir au menu précédent.

10.2.4 Choix du nom du modèle (NAME) : Dans le menu Model, UP ou DN pour placer le curseur (→) sur NAME puis ENT pour y accéder. UP ou DN pour mettre le curseur (→) sur la lettre à modifier puis R ou L pour la changer. Une fois X350 rentré, ENT pour confirmer et EXIT pour revenir au menu précédent.

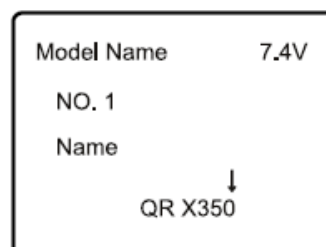
10.2.2 Type



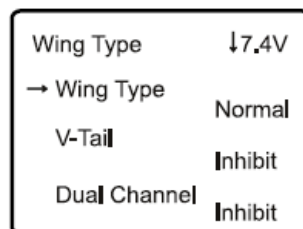
10.2.3 Model



10.2.4 Nom

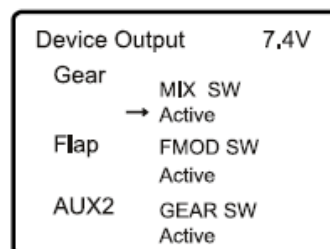
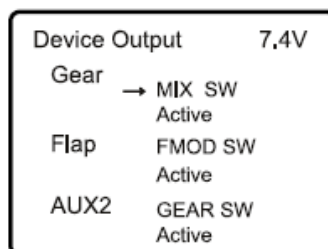


10.2.5 Choix de la voilure (WING) : Dans le menu Model, UP ou DN pour mettre le curseur (→) sur WING puis ENT pour y accéder. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur l'option désirée. R ou L pour Normal, puis ENT pour valider et EXT pour revenir au menu précédent.



10.2.6 Dispositif de sortie (OUTPUT) : Dans le menu MODEL, UP ou DN pour mettre le curseur (→) sur Output puis ENT pour y accéder.

2) Réglage du train : UP ou DN pour placer le curseur (→) sur GEAR. R ou L pour choisir MIX SW puis UP ou DN pour placer le curseur (→) sur l'état désiré et R ou L pour choisir Active



2) Réglage des volets : UP ou DN pour placer le curseur (→) sur Flap. R ou L pour choisir Active puis UP ou DN pour placer le curseur (→) sur Flap et R ou L pour choisir FMODE SW.

Device Output 7.4V	
Gear	MIX SW Active
Flap	FMODE SW → Active
AUX2	GEAR SW Active

Device Output 7.4V	
Gear	MIX SW Active
Flap	→ FMODE SW Active
AUX2	GEAR SW Active

Device Output 7.4V	
Gear	MIX SW Active
Flap	FMODE SW Active
AUX2	→ GEAR SW Active

Device Output 7.4V	
Gear	MIX SW Active
Flap	FMODE SW Active
AUX2	GEAR SW → Active

3) Réglage AUX2 : UP ou DN pour placer le curseur (→) sur AUX2. R ou L pour choisir GEAR SW. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur la commande désirée. R ou L pour l'activer puis ENT pour confirmer et EXIT pour quitter.

10.2.7 Sélecteur de l'inversion :

Appuyer sur ENT pour accéder au menu. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur FUNCTION et valider par ENT. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur REVERSE et valider par ENT. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur la commande désirée. R ou L pour changer l'état (Normal ou Inversé) (voir ci-contre). ENT pour confirmer et EXIT pour quitter.

Reverse Switch ↓ 7.4V	
→ Elevator	Normal
Aileron	Normal
Throttle	Normal
Rudder	Normal
Gear	Normal

Reverse Switch ↑ 7.4V	
→ Flap	Normal
AUX2	Normal

10.2.8 Sélecteur vidéo :

Appuyer sur ENT pour accéder au menu. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur System et valider par ENT. UP ou DN pour placer le curseur (→) sur Video et valider par ENT. R ou L pour choisir Active. DN pour placer le curseur (→) sur Channel. R ou L pour choisir une valeur (entre 1 et 8). Avec le TX5803/TX5805 les canaux 1 à 8 peuvent être choisis pour la réception d'un signal vidéo. ENT pour confirmer et EXIT pour quitter.

Video Select 7.4V	
→ Status	Active
Channel	1/8

Video Select 7.4V	
Status	Active
→ Channel	1/8

10.2.9 Choix canal transmission en bande 5.8G (TX5803/TX5804) : 8 différents canaux peuvent être sélectionnés.

ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON
☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐	☐ ☐ ☐
1 2 3	1 2 3	1 2 3	1 2 3	1 2 3	1 2 3	1 2 3	1 2 3

Canal 1

Canal 2

Canal 3

Canal 4

Canal 5

Canal 6

Canal 7

Canal 8

1) Le canal Transmission correspond au données vidéo.

2) Seules les canaux 2, 4, 6, 8 sont disponibles avec le TX5803.

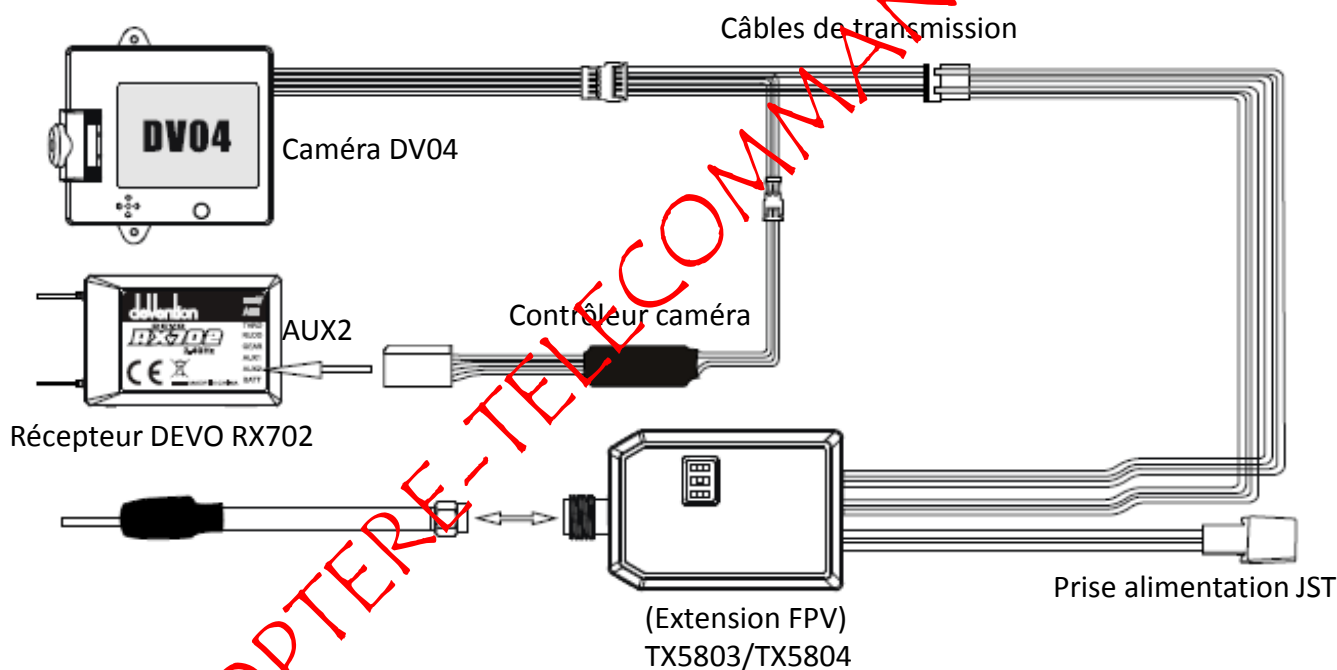
10.2.10 Notice de la caméra DV04 :

La caméra DV04 dispose de 2 modes de contrôle :

- 1) Presser le bouton rouge 1 fois à l'arrière de la DV04. La prise de vue vidéo démarre. Presser une nouvelle fois ce même bouton pour arrêter la prise de vue.
- 2) Mettre le sélecteur volets (Gear) sur 1 pendant 1 à 2 secondes puis le repositionner sur 0. La prise de vue commence. Refaire la même opération pour arrêter la prise de vue.

REMARQUE : La carte mémoire doit être placée AVANT d'allumer la DV04. Elle ne doit être retirée qu'une fois la caméra éteinte.

10.2.11 Schéma de branchement du module FPV :



10.3 Réglages de l'émetteur (option) DEVO-6/8S/10/12S :

(1) Type : avion

(2) Nom du modèle : QR X350

(3) Type : Normal

(4) Sorties :

DEVO-6		DEVO-8S		DEVO-10		DEVO-12S	
Volets	Normal	Volets	Normal	Volets	Normal	Volets	Normal
Pas	Normal	Pas	Normal	Pas	Normal	Pas	Normal
		AUX2	Normal	AUX2	Normal	AUX2	Normal
		AUX3	Normal	AUX3	Normal	AUX3	Normal
				AUX4	Normal	AUX4	Normal
				AUX5	Normal	AUX5	Normal
						AUX6	Normal
						AUX7	Normal

(5) Commandes d'inversion

DEVO-6		DEVO-8S		DEVO-10		DEVO-12S	
Profondeur	Normal	Profondeur	Normal	Profondeur	Normal	Profondeur	Normal
Aileron	Normal	Aileron	Normal	Aileron	Normal	Aileron	Normal
Gaz	Normal	Gaz	Normal	Gaz	Normal	Gaz	Normal
Anti-couple	Normal	Anti-couple	Normal	Anti-couple	Normal	Anti-couple	Normal
Volets	Normal	Volets	Normal	Volets	Normal	Volets	Normal
Pas	Normal	Pas	Normal	Pas	Normal	Pas	Normal
		AUX2	Normal	AUX2	Normal	AUX2	Normal
		AUX3	Normal	AUX3	Normal	AUX3	Normal
				AUX4	Normal	AUX4	Normal
				AUX5	Normal	AUX5	Normal
						AUX6	Normal
						AUX7	Normal

11 : Utilisation et remarques sur le contrôleur GA005 :

11.1 Caractéristiques du GA005 :

Alimentation	Puissance	Sortie	Dimensions	Poids
Continue 15-18v	1000mA	≤ 800mA	62,5 x 47 x 20,8mm	46g

11.2 Possibilités du GA005 :

- 1) Le GA005 utilise un microprocesseur pour assurer et contrôler la charge d'une batterie et en afficher l'état permanent via un voyant LED.
- 2) Le connecter à une alimentation produisant un courant continu de 15-18v sous une puissance de 1000mAh.
- 3) Il est utilisable avec des batteries 2-3 éléments (7,4/11,1v) Li-ion ou Li-Po.
- 4) Détection automatique du nombre d'éléments et les charge avec les capacités adaptées (voyant rouge). Pour une sécurité maximum, une Li-po est stabilisée à $4,2v \pm 0,05v$ afin d'être certain qu'aucun élément n'est $<50mV$.

11.3 Présentation du GA005 :



11.4 Utilisation du GA005 :



Brancher l'alimentation secteur dans une prise adaptée et au GA005. Le voyant est rouge.

Connecter la batterie au GA005.

Pendant la charge, le voyant clignote rouge. En fin de charge il devient vert (fixe)

11.5 Etat des voyants pendant la charge de la batterie :

Etapes	Opération	Volant LED	Etat
1	Branchement de l'alimentation au secteur et au GA005	Rouge fixe	Allumé
2	Etape 1 + branchement de la batterie au GA005	Clignotant rouge	En charge
		Vert fixe	Charge terminée

11.6 Remarques :

- 1) Pendant la charge, le GA005 doit être placé dans une endroit sec et aéré et à distance de toute source de chaleur.
- 2) Le GA005 n'est adapté que pour des batteries 2-3 éléments Li-ion et Li-Po. Il est interdit de charger 2 ou plus batteries en même temps. Le charger et les batteries peuvent être détruites.
- 3) Pendant la charge, la batterie doit être déconnectée de l'hélicoptère. Ne jamais laisser une opération de charge sans surveillance sous risque d'accidents.
- 4) Ne jamais mettre immédiatement en charge une batterie qui vient d'être utilisée ou si elle est chaude. Il peut y avoir un risque d'incendie.
- 5) Respecter la bonne polarité des branchements.
- 6) Ne pas « bousculer » une pile pendant sa charge. Des court-circuit interne en résulterait.
- 7) N'utiliser que les éléments de charge fournis (Alimentation + GA005). Une batterie déficiente doit être remplacée.
- 8) En cas de maintien de la charge malgré une charge complète, La batterie va se décharger automatiquement. Arrivée à un certain seuil, elle repassera en charge. De tels opérations réduisent sa durée de vie.

11.7 Maintenance de la batterie :

- 1) La batterie doit être stockée dans un endroit sec et aéré et à une température comprise entre 18 et 25°C.
- 2) Eviter des opérations de charge et de décharge trop fréquentes. Cela réduit la durée de vie de la batterie.
- 3) En cas d'inutilisation prolongée, assurer une charge de 50 à 60% avant le stockage.
- 4) Pour un stockage supérieur à 1 mois, contrôler la batterie. Elle ne doit pas descendre en dessous des 3v.
- 5) Une batterie neuve doit subir une phase de charge/décharge , 3 à 5 fois et ne pas descendre en dessous des 70% de sa capacité. Cela vous assurera un durée de vie plus grande et une alimentation plus stabilisée.

12 : Préparation au vol :



Ouvrir le couvercle du logement batterie et la mettre en place.

Allumer l'émetteur.

Mettre la manette des gaz et son trim en position minimale. Puis positionner les trims profondeur, ailerons et anti-couple au neutre.

Brancher la batterie du quadricoptère et attendre la fin de la bonne synchro (appairage). Le QR X350 doit être posé sur un sol plat et ne doit pas être bougé avant la fin.

13 : En fin de vol :



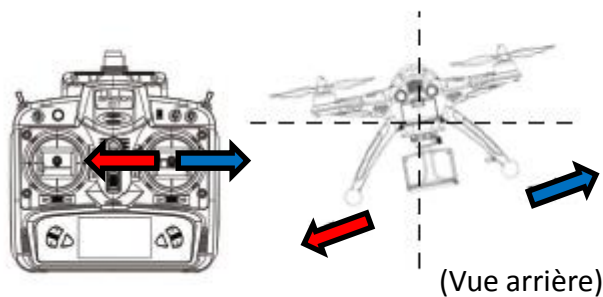
Débrancher la batterie.

Eteindre l'émetteur.

Sortir la batterie de son emplacement.

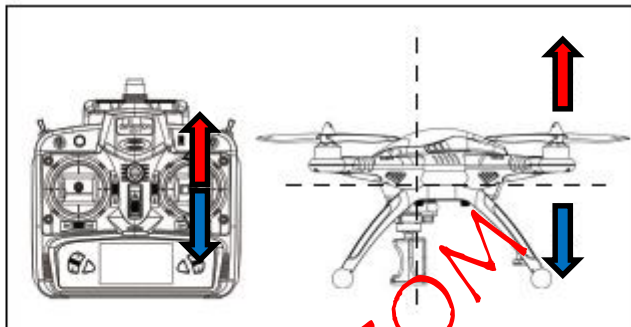
A1 : Contrôles :

MODE 1 : (Manette droite = gaz)

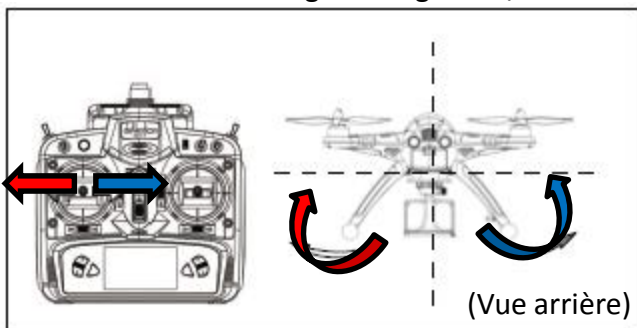


(Vue arrière)

1. manette Ailerons = glissade gauche/droite

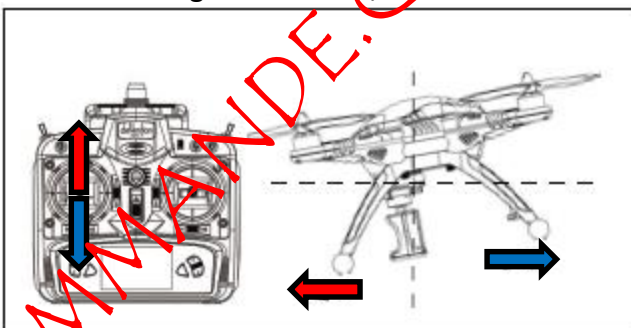


2. manette gaz = montée/descente



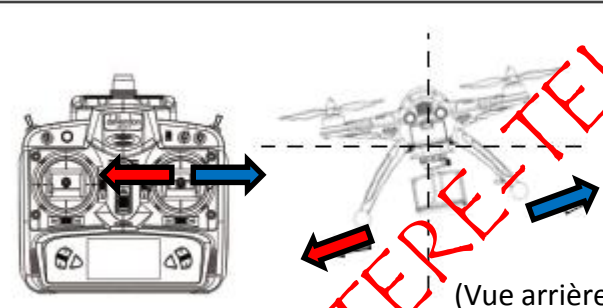
(Vue arrière)

3. manette anti-couple = rotation gauche/droite



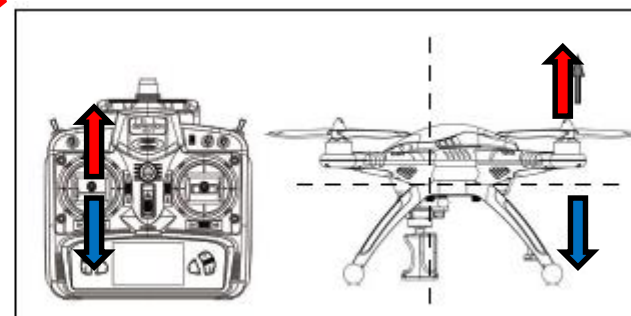
4. manette profondeur = avant/arrière

MODE 2 : (Manette gauche = gaz)

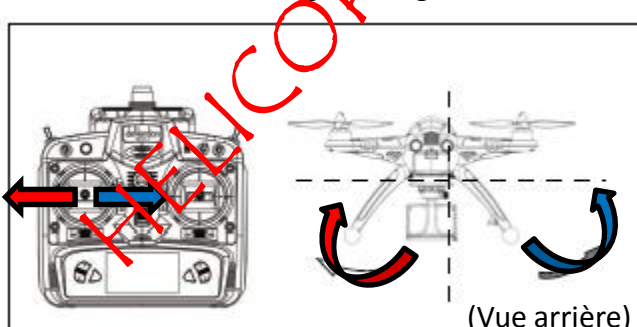


(Vue arrière)

1. manette Ailerons = glissade gauche/droite

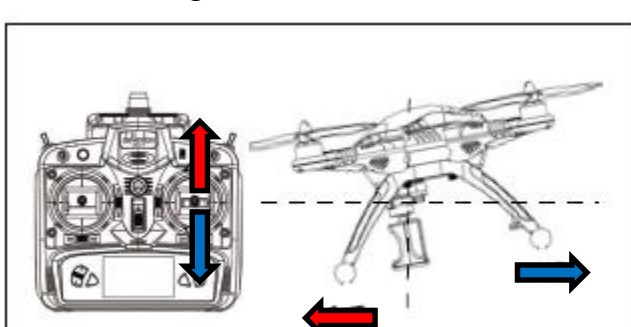


2. manette gaz = montée/descente



(Vue arrière)

3. manette anti-couple = rotation gauche/droite



4. manette profondeur = avant/arrière

A2 : Réglages des Trims :

1 Trim Anti-couple :



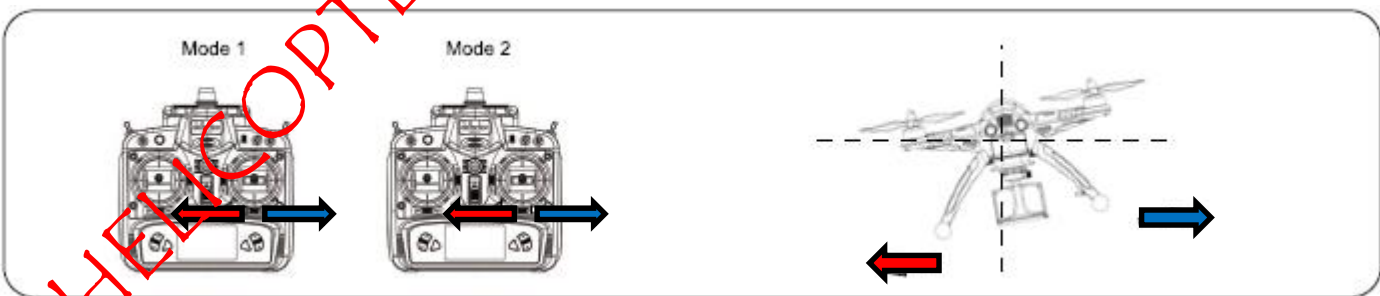
Le mettre sur la droite si le nez du quadricoptère a tendance à aller sur sa gauche au décollage et inversement.

2 Trim Profondeur:



Le baisser si le quadricoptère a tendance à avancer au décollage et inversement.

3 Trim Ailerons:



Le mettre sur la droite si le quadricoptère a tendance à glisser sur sa gauche au décollage et inversement.